

# 个人简历



## 基本信息

姓名：张彭生

民族：汉

出生年月：1998.09

身高：178cm

户籍：安徽六安

政治面貌：共青团员

毕业院校：江西理工大学

联系方式：18356469955

邮箱：1224064507@qq.com

求职意向：机械工程师



## 教育背景

本科 2016.09—2020.07

淮南师范学院

机械设计制造及其自动化

硕士 2021.09—2024.07

江西理工大学

机械

## 项目经历与学术成果

**项目 1:** 山地果园喷药器械的设计与研制 **项目时间:** 2020.04-2022.07 **项目人数:** 2 人

**项目描述:** 针对山地丘陵地区果园植保器械匮乏的问题, 我们的研究小组设计了一款以履带车为载体的环抱式喷药机器人, 并完成实体样机搭建。对该机器人进行喷药试验, 结果表明采用环抱式喷药的方式能够准确定位目标区域, 有效降低雾滴飘散和浪费, 提高喷药的精准度和效率。

**项目职责:** 负责喷药机器人的整体结构设计, 包括履带底盘机构、运动执行机构、末端喷药机构等。在项目进行过程中, 撰写了一篇发明专利《一种山地果园喷药作业机器人》(公开号: CN116034967A); 在研究末端喷药机构力学性能和喷头的选型的基础上, 发表一篇论文《基于 Workbench 的山地果园喷药机器人末端执行器的有限元分析与优化设计》(录用期刊: 农业装备与车辆工程, 第一作者, 已录用)。

**项目 2:** 环控系统半物理系统仿真 **项目时间:** 2021.07-2024.05 **项目人数:** 10 人

**项目描述:** 环控系统半物理仿真试验台通过对控制系统或分系统和附件的模拟, 在系统部件不全和不能真实实现外围激励的情况下, 获得接近实际情况的环控系统, 对设计技术进行验证, 以提高设计的正确性。

**项目职责:** 负责现场涡轮机、热交换器、传感器等硬件系统的搭建, 并学习 PID 等控制算法辅助环控系统的开发。

## 技能特长

- 熟练使用 SolidWorks、CAD 等工业绘图软件, 可独立完成机械结构产品设计并编制相关文件
- 熟练使用 ANSYS 进行有限元分析, 能够模拟和评估机械结构的强度、刚度和稳定性; 具备流体力学模拟以及气液多相流仿真分析的经验

## 获奖情况

2021 和 2022 年分别获得江西理工大学学业二等、一等奖学金